

CURRICULUM VITAE

Marco Antonio Negrete Villanueva

Av. Cuauhtémoc Sur 23, San Pedro Atocpan, Milpa Alta,
México, D.F. 12200

Tel: 58442787

Cel: 5529638687

e-mail: mnegretev@gmail.com



Áreas de Interés

- Robots móviles
- Control y automatización
- Inteligencia artificial
- Ciencias cognitivas y del comportamiento

Adscripción: Profesor de Asignatura 'A'. División de Ingeniería Eléctrica. FI, UNAM.

Formación Académica

2003 - 2008 Ingeniería Eléctrica Electrónica. Facultad de Ingeniería. UNAM

2009 - 2011 Maestría en Ingeniería Eléctrica. Programa de Maestría y Doctorado en Ingeniería Eléctrica, UNAM.

En curso Doctorado en Ciencia e Ingeniería de la Computación. Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y en Sistemas, UNAM.
Fecha esperada de obtención del grado: 2017

En curso Licenciatura en Psicología. Facultad de Psicología, UNAM.
Fecha esperada de obtención del grado: 2017

Experiencia Docente

2012 a la fecha Temas Selectos de Control y Robótica, Facultad de Ingeniería, UNAM.

2012 a la fecha Temas Selectos de Ing. de Hardware, Facultad de Ingeniería, UNAM.

2012 a la fecha Temas Selectos de Mecatrónica, Facultad de Ingeniería, UNAM.

Experiencia Profesional

2012 a la fecha Profesor de Asignatura en Facultad de Ingeniería, UNAM.

2007 a la fecha Diseño de robots de servicio en el Laboratorio de Biorrobótica de la Facultad de Ingeniería de la UNAM.

2009 a la fecha	Desarrollo de un sistema de navegación para un robot autónomo empleando técnicas de control automático, algoritmos genéticos, campos potenciales, cuantización vectorial y robótica basada en comportamientos.
2011 - 2012	Desarrollo de un sistema de detección y localización de fugas simultáneas en ductos empleando técnicas de control por modos deslizantes.
2010 - 2016	Participación en los concursos internacionales de robótica <i>Robocup 2010</i> , Singapur, <i>Robocup 2011</i> , Estambul, Turquía, <i>Robocup 2012</i> , Ciudad de México, <i>Robocup 2013</i> , Eindhoven, Los Países Bajos, <i>Robocup 2014</i> , Joao Pessoa, Brasil, <i>Robocup 2015</i> , Hefei, China y <i>Robocup 2016</i> , Leipzig, Alemania.

Producción Científica

2012	Multi-Leak Reconstruction in Pipelines by Sliding Mode Observers. En <i>8th International Symposium on Fault Detection, Supervision and Safety for Technical Processes</i> .
2011	Reconstrucción de Fugas con datos Experimentales. En <i>Congreso Nacional de la Asociación de México de Control Automático 2011</i> .
2014	Behavior-Based Navigation System for a Service Robot with a Mechatronic Head. En <i>Congreso Latinoamericano de Control Automático</i> .
2014	Parallel Implementation of Roadmap Construction for Mobile Robots using RGBD-Cameras. En <i>Open German-Russian Workshop on Pattern Recognition and Image Understanding</i> .

Idiomas

Inglés	Dominio
---------------	---------